(19)日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

特開平8-213163

(外2名)

最終頁に続く

(43)公開日 平成8年(1996)8月20日

(51) Int.Cl.6

識別記号

庁内整理番号

FΙ

技術表示箇所

H 0 5 B 6/12

3 3 3

審査請求 未請求 請求項の数9 OL (全 8 頁)

(21)出願番号	特願平7-20402	(71)出願人	000005821	
			松下電器産業株式会社	
(22)出願日	平成7年(1995)2月8日		大阪府門真市大字門真1006番地	
		(72)発明者	富永 博	
			大阪府門真市大字門真1006番地	松下電器
			産業株式会社内	
		(72)発明者	服部 憲二	
			大阪府門真市大字門真1006番地	松下電器
			産業株式会社内	
		(72)発明者	野間 博文	
			大阪府門真市大字門真1006番地	松下電器
			産業株式会社内	

(54) 【発明の名称】 多口誘導加熱調理器

(57)【要約】

【目的】 同時に複数の周波数変換装置を動作させて も、発振周波数差による干渉音の発生を抑制できる多口 誘導加熱調理器を提供することを目的とする。

【構成】 第2のインバータ3aの発振周波数を離散的なN段階で示す周波数識別信号を出力する周波数識別信号を出力する周波数識別信号発生手段14と、第1のインバータ3bの発振周波数を検知する第1の周波数検知手段13bの検知結果に応じて、第1のインバータ3bの発振周波数あるいは第2のインバータ3aの発振周波数を補正する周波数補正手段15を設けることにより、前記両インバータを同時に動作させたときの発振周波数の差に起因する干渉音の発生を抑制するとともに、両インバータの制御部間の発振周波数の情報の交換回路を簡素化して、内部の髙周波雑音で誤動作しにくい多口誘導加熱調理器が得られる。

34 第2のインバータ 36 第1のインバータ 44. 第2の加勢コイル 46 第1の加熱コイル 104 第2の出力 設定手段 104 第1の出力 設定手段 124 第2の周波数 制御手段 化 第1の周波数 制御手段 (34 第2の周波数 検知手段 /36 第 1 の周波数 検知手段 周波数瞳別 16a 信号発生手段 C®1 46 5 周波数補正手段 168 第2 の出力 戲別手段 166 第1の出力 觀別手段

(74)代理人 弁理士 小鍜治 明

BEST AVAILABLE COPY

【特許請求の範囲】

【請求項1】 第1の加熱コイルを第1の周波数で駆動 する第1のインバータと、前記第1の周波数を制御する 第1の周波数制御手段と、前記第1の周波数に関する周 波数情報を出力する第1の周波数検知手段と、使用者の 設定に対応して前記第1のインバータの出力を制御する 第1の出力設定手段と、前記第1のインパータの出力に 関する出力情報を出力する第1の出力識別手段と、第2 のコイルを第2の周波数で駆動する第2のインパータ と、前記第2の周波数を制御する第2の周波数制御手段 10 と、前記第2の周波数に関する周波数情報を出力する第 2の周波数検知手段と、使用者の設定に対応して前記第 2のインパータの出力を制御する第2の出力設定手段 と、前記第2のインバータの出力に関する出力情報を出 力する第2の出力識別手段と、前記第1および第2の出 力情報と前記第1および第2の周波数情報とに基づいて 前記第1および第2の出力設定手段の制御を補正する周 波数補正手段とを備えた多口誘導加熱調理器。

【請求項2】 第1および第2の出力識別手段は、それぞれ第1および第2のインパータについて、使用者が指 20 示した動作の有無および出力設定レベルと現時点の出力レベルとを示す出力情報を周波数補正手段に出力し、周波数補正手段は、第1および第2の周波数情報と前記第1および第2の出力情報とを入力し、第1の周波数と第2の周波数との周波数差が所定値以内であるときはデューティー制御を第1および第2の出力設定手段に指示し、周波数差が所定値より大きいときは周波数の低い方のインパータの出力を低下させて周波数を上げ、周波数差が所定値以内になるように第1および第2の出力設定手段に指示して制御を補正する請求項1記載の多口誘導 30 加熱調理器。

【請求項3】 出力識別手段は、使用者が指示した動作の有無情報および出力設定レベル情報と現時点の出力レベル情報とを入力し、離散的なM段階のディジタルデータで周波数補正手段に出力するようにした請求項1ないし2のいずれかに記載の多口誘導加熱調理器。

【請求項4】 第1の加熱コイルを第1の周波数で駆動する第1のインパータと、前記第1の周波数を制御する第1の周波数制御手段と、前記第1の周波数に関する周波数情報を出力する第1の周波数検知手段と、使用者の設定に対応して前記第1のインパータの出力を制御する第1の出力設定手段と、前記第1の小ンパータの動作状態検知手段と、第2の加熱コイルを第2の周波数で駆動する第2のインパータと、前記第2の周波数を制御する第2の周波数制御手段と、前記第2の周波数に関する周波数情報を出力する第2の周波数検知手段と、使用者の設定に対応して前記第2のインパータの出力を制御する第2の出力設定手段と、前記第2のインパータの動作状態に関する動作情報を出力する第2の動作状態検知手段と、前記第

1 および第2の周波数情報と前記第1および第2の周波 数情報とに基づいて前記第1および第2の出力設定手段 の制御を補正する周波数補正手段とを備えた多口誘導加

の制御を補正する周仮数補正于校と熟調理器。

【請求項5】 動作状態検知手段は、インバータの現時点の入力電流値,出力レベル,および周波数を入力してインバータ負荷の大小を判断し、負荷の大小を示す動作情報を周波数補正手段に出力し、周波数補正手段は、第1および第2のインバータからそれぞれ動作情報を入力して、いずれかのインバータの負荷が大で他方が小であるときは負荷が大であるインバータの出力を低減して周波数を上げ、いずれかのインバータも負荷が小であるときはそのままとして出力を補正しないように、第1および第2の出力制御手段に指示して制御を補正する請求項4記載の多口誘導加熱調理器。

【請求項6】 動作状態検知手段が、インパータの現時 点の入力電流値、出力レベル、および周波数を入力して 負荷の大小を判定し、結果をディジタルデータにより動 作情報として周波数補正手段に出力するようにした請求 20 項5記載の多口誘導加熱調理器。

【請求項7】 周波数識別信号発生手段を備え、周波数 検知手段が検知した周波数を離散的なN段階に区分して ディジタルデータにより周波数補正手段に出力するよう にした請求項1ないし6のいずれかに記載の多口誘導加 熱調理器。

【請求項8】 表示装置を備え、周波数が補正されたときに表示するようにした請求項1ないし7のいずれかに記載の多口誘導加熱調理器。

【請求項9】 表示装置を備え、補正された周波数、および補正に伴って出力レベルが所定値を越えたときに表示するようにした請求項1ないし9のいずれかに記載の多口誘導加熱調理器。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、複数の加熱コイルを備え、その複数の加熱コイルが同時に作動したとき、加熱コイルから発生する磁界の相互干渉により発生する相互の発振周波数差の干渉音が発生しないようにする多口誘導加熱調理器に関する。

[0002]

【従来の技術】近年、大出力の加熱コイルと、それを駆動するインバータとを複数組備えた多口誘導加熱調理器が多く提供されてきている。

【0003】同一本体内に複数の加熱コイルを備える場合には、加熱コイルにインバータから供給される高周波電流の発振周波数が異なると、干渉音が発生する恐れがある。そのため、従来、たとえば特公昭61-13355号公報の第1図に開示されているように、複数の加熱コイルの周波数を周波数混合器に入力して周波数差を検出し、その周波数差が小さい場合には可変周波数出力制

御が選択され、周波数差が大きい場合にはデューティ可 変出力制御が選択される構成の多口誘導加熱調理器が提 案されている。

【0004】また、一定周波数で出力を連続可変できる 2石式のインパータを搭載した誘導加熱も提案されてい る。

[0005]

【発明が解決しようとする課題】上記の特公昭61-1 3355号公報に示される構成では、加熱コイルに供給 される電流の周波数を検知するために、変流器 5, 13 と周波数混合器18とが必要となり、また周波数差の大 小により可変周波数出力制御とデューティ出力制御とを 切り換える制御回路が必要で、回路構成が複雑になると いう問題があった。

【0006】また、2石式の一定周波数出力可変インパ ータは、電位の異なるパワースイッチング素子を備え、 それらのスイッチング損失が大きくなる傾向があるた め、パワー部の部品点数が増加し、本体の小型化が困難 となるという問題があった。

【0007】本発明は上記課題を解決するもので、周波 20 数可変機能を備えたインパータ回路を複数個備え、相互 の加熱コイルから発生する干渉音が少なく、かつ小型の 多口誘導加熱調理器を提供することを目的とする。

[0008]

【課題を解決するための手段】請求項1に係わる発明 は、第1の加熱コイルを第1の周波数で駆動する第1の インバータと、前記第1の周波数を制御する第1の周波 数制御手段と、前配第1の周波数に関する周波数情報を 出力する第1の周波数検知手段と、使用者の設定に対応 して前記第1のインパータの出力を制御する第1の出力 設定手段と、前記第1のインバータの出力に関する出力 情報を出力する第1の出力識別手段と、第2のコイルを 第2の周波数で駆動する第2のインパータと、前記第2 の周波数を制御する第2の周波数制御手段と、前記第2 の周波数に関する周波数情報を出力する第2の周波数検 知手段と、使用者の設定に対応して前記第2のインパー タの出力を制御する第2の出力設定手段と、前記第2の インパータの出力に関する出力情報を出力する第2の出 力識別手段と、前記第1および第2の出力情報と前記第 1および第2の周波数情報とに基づいて前記第1および 第2の出力設定手段の制御を補正する周波数補正手段と を備えた多口誘導加熱調理器であり、また、請求項2に 係わる発明は、第1および第2の出力識別手段は、それ ぞれ第1および第2のインパータについて、使用者が指 示した動作有無および出力設定レベルと現時点の出力レ ベルとを示す出力情報を周波数補正手段に出力し、周波 数補正手段は、第1および第2の周波数情報と前記第1 および第2の出力情報とを入力し、第1の周波数と第2 の周波数との周波数差が所定値以内であるときはデュー ティー制御を第1および第2の出力設定手段に指示し、

周波数差が所定値より大きいときは周波数の低い方のイ ンパータの出力を低下させて周波数を上げ、周波数差が 所定値以内になるように第1および第2の出力設定手段 に指示して制御を補正する請求項1記載の多口誘導加熱 調理器であり、また、請求項3に係わる発明は、出力識 別手段は、使用者が指示した動作の有無情報および出力 設定レベル情報と現時点の出力レベル情報とを入力し、 離散的なM段階のディジタルデータで周波数補正手段に 出力するようにした請求項1ないし2のいずれかに記載 の多口誘導加熱調理器であり、また、請求項4に係わる 発明は、第1の加熱コイルを第1の周波数で駆動する第 1のインパータと、前記第1の周波数を制御する第1の 周波数制御手段と、前記第1の周波数に関する周波数情 報を出力する第1の周波数検知手段と、使用者の設定に 対応して前記第1のインパータの出力を制御する第1の 出力設定手段と、前記第1のインバータの動作状態に関 する動作情報を出力する第1の動作状態検知手段と、第 2の加熱コイルを第2の周波数で駆動する第2のインパ ータと、前記第2の周波数を制御する第2の周波数制御 手段と、前記第2の周波数に関する周波数情報を出力す る第2の周波数検知手段と、使用者の設定に対応して前 記第2のインパータの出力を制御する第2の出力設定手 段と、前記第2のインパータの動作状態に関する動作情 報を出力する第2の動作状態検知手段と、前記第1およ び第2の周波数情報と前記第1および第2の動作情報と に基づいて前記第1および第2の出力設定手段の制御を 補正する周波数補正手段とを備えた多口誘導加熱調理器 であり、また、請求項5に係わる発明は、動作状態検知 手段は、インパータの現時点の入力電流値、出力レベ ル、および周波数を入力してインパータ負荷の大小を判 断し、負荷の大小を示す動作情報を周波数補正手段に出 力し、周波数補正手段は、第1および第2のインパータ からそれぞれ動作情報を入力して、いずれかのインバー 夕の負荷が大で他方が小であるときは負荷が大であるイ ンパータの出力を低減して周波数を上げ、いずれかのイ ンパータも負荷が小であるときはそのままとして出力を 補正しないように、第1および第2の出力制御手段に指 示して制御を補正する請求項4記載の多口誘導加熱調理 器であり、また、請求項6に係わる発明は、動作状態検 知手段が、インパータの現時点の入力電流値、出力レベ ル、および周波数を入力して負荷の大小を判定し、結果 をディジタルデータにより動作情報として周波数補正手 段に出力するようにした請求項5記載の多口誘導加熱調 理器であり、また、請求項7に係わる発明は、周波数識 別信号発生手段を備え、周波数検知手段が検知した周波 数を離散的なN段階に区分してディジタルデータにより 周波数補正手段に出力するようにした請求項1ないし6 のいずれかに記載の多口誘導加熱調理器であり、また、 請求項8に係わる発明は、表示装置を備え、周波数が補 50 正されたときに表示するようにした請求項1ないし7の

AVAILABLE COPY

いずれかに記載の多口誘導加熱調理器であり、また、請 求項9に係わる発明は、表示装置を備え、補正された周 波数、および補正に伴って出力レベルが所定値を越えた ときに表示するようにした請求項1ないし9のいずれか に記載の多口誘導加熱調理器である。

[0009]

【作用】請求項1に係わる発明において、周波数補正手 段は、第1および第2の出力設定手段が制御設定した出 力状態において、第1の周波数と第2の周波数とそれぞ れの出力状態とに応じて、出力設定手段が設定している 10 出力レベルを補正して周波数を変える。また、具体的に は、請求項2に係わる発明において、周波数補正手段 は、第1および第2の出力設定手段が制御設定した出力 状態において、第1の周波数と第2の周波数との周波数 差が所定値を越えるとき、周波数の低い方のインパータ の出力を下げて周波数を上げることにより周波数差が所 定値以内になるように出力設定手段の制御を補正し、発 振周波数の差に基づく干渉音が発生する恐れがあるとき に周波数差を小さくして防止する。また、請求項3に係 わる発明において、出力識別手段は、使用者が設定した 動作の有無情報と出力設定レベル情報と現時点の出力レ ベル情報とをディジタルデータで出力し、また、請求項 4に係わる発明において、動作状態検知手段が、インバ ータの負荷の大小をインバータ入力電流、インバータ出 力、および周波数とにより判定し、周波数補正手段は、 第1および第2の出力設定手段が制御設定した出力状態 において、各インバータの負荷状態とそれぞれの周波数 とに応じて、出力設定手段が設定している出力レベルを 補正して周波数を変える。また、具体的には、請求項5 に係わる発明において、周波数補正手段は、動作状態検 知手段により検出したインパータの負荷が大と小である ときには負荷大のインパータ出力を下げて周波数を変え るが、負荷が小と小とであるときには周波数を変えない ように出力設定手段の制御を補正し、干渉音が発生する 可能性がある負荷の組み合わせの場合には負荷の大小に 応じて発振周波数を補正し、周波数差がある程度あって も干渉音の起こりにくい負荷の組み合わせの場合には周 波数を変えず、また発振周波数差の許容量を増加させる ような操作を可能として、調理上不都合ができるだけ起 こらないようにきめ細かい補正を可能にする。

【0010】請求項6に係わる発明において、動作状態 検知手段は、負荷の大小情報をディジタルデータで出力 する。また、請求項7に係わる発明において、周波数識 別信号発生手段は、周波数検知手段の周波数情報を離散 化してディジタルデータで出力し、インバータの発振周 波数がどの周波数領域にあるかに区分するとともに、デ ィジタルデータ化して、周波数制御手段と周波数補正手 段との間の大きい電位差間をフォトトランジスタなどの 絶縁型素子で伝送可能とし、また、髙周波雑音による誤 動作を防止する。また、請求項8に係わる発明におい て、表示装置は、周波数補正のあったときに表示して、 使用者の意図設定したレベルから変動したことを認識さ せる。また、請求項9に係わる発明において、表示装置 は、補正された周波数、周波数補正時における出力の所 定値超過を表示し、使用者が意図設定したレベルから変 動しても所定レベル以下であれば表示しないようにし

6

て、使用者に無用な不安感を与えない。

[0011]

【実施例】

40

(実施例1)以下、請求項1ないし3および請求項7に 係わる発明の多口誘導加熱調理器の一実施例について図 面を参照しながら説明する。

【0012】図1は、2個の加熱コイルを備えた多口誘 導加熱調理器の構成を示すプロック図である。図におい て、200Vの商用電源1には全波整流器2aが接続さ れ、その直流出力端子には第2のインバータ3aが接続 されており、第2のインパータ3aの最大消費電力は2 kWに設定されている。第2のインバータ3aは第2の 加熱コイル4 a と第2のL C回路部5 a と第2のトラン ジスタ6 a とを備え、第2のL C回路部5 a はチョーク コイルとコンデンサからなるフィルタ回路や共振コンデ ンサなどで構成されている。

【0013】第2のカレントトランス7aは入力電流を 検知して第2の入力電流検知手段8 a に検知電圧を出力 する。第2の入力電流検知手段8aは第2のカレントト ランス7aの検知電圧を入力して、第2の出力設定手段 10aに検知電圧を出力する。第2の操作部9aはタク トスイッチを押すことにより使用者が命令を入力するも ので、第2の出力設定手段10aにその命令に対応した 信号を出力する。第2の電圧検知手段11aは第2のト ランジスタ6 aのコレクターエミッタ間電圧に比例した 電圧を第2の周波数制御手段12aに出力する。

[0014] 第2の出力設定手段10aは第2の入力電 流検知手段8 a と第2の操作部9 a の出力信号とを比較 するとともに、第2の電圧検知手段11aの出力レベル を基準電圧と比較し、その比較結果に応じて第2の周波 数制御手段12aに出力設定電圧を出力する。また、第 2の出力識別手段16 aは第2のインバータ3 aが動作 中か否かと、最大出力設定されているかどうかとを示す 2桁の2値信号を周波数補正手段15に出力し、第1の 出力識別手段16bも第1のインバータ3bが動作中か 否かと、最大出力設定されているかどうかとを示す2桁 の2値信号を周波数補正手段15に出力する。周波数補 正手段15はそれらの信号の内容に応じて、第2のイン バータ3aまたは第1のインバータ3bの出力制御を、 周波数制御でするか、デューティ制御でするかを決定す る。

【0015】第2の周波数制御手段12aは第2の出力 設定手段10aが出力する出力設定電圧レベルに応じて 第2のトランジスタ6aの駆動時間を決定する。第2の

BEST AVAILABLE COPY

周波数検知手段13aは第2の周波数制御手段12aの 発振周波数を検知するもので、その検知結果を周波数識 別信号発生手段14に出力する。周波数識別信号発生手 段14は、あらかじめ64段階に区別された周波数範囲 のテーブルを備え、第2の周波数検知手段13aの検知 結果がその段階に区分された周波数範囲のいずれの段階 に属するかを判別し、各段階に対応した信号を6ビット の信号で出力する。

【0016】商用電源1には上記と異なる第1の加熱コ イル4bを駆動する誘導加熱装置が接続されており、第 10 1の全波整流器2b, 第1の加熱コイル1bと第1のト ランジスタ6 bを含む第1のインパータ3b, 第1のカ レントトランス7b, 第1の入力電流検知手段8b, 第 1の操作部9b, 第1の出力設定手段10b, 第1の電 圧検知手段11b. 第1の周波数制御手段12b. およ び第1の周波数検知手段13bが上述の誘導加熱装置の 各回路プロックに対応して構成され、同様の働きをす る。

【0017】周波数補正手段15は、また、周波数識別 信号発生手段14が出力する周波数識別信号と第1の周 波数検知手段13bの検知結果とを入力して比較し、周 波数差が所定値以上であれば、第2の出力識別手段16 aと第1の出力識別手段16bの出力情報に応じて、発 振周波数の低いインパータの出力を低下させるように、 第2の出力設定手段10aまたは第1の出力設定手段1 0 bに信号を出力して、一方の側の発振周波数を高くす る。

【0018】上記構成の誘導加熱調理器についてその動 作を説明する。使用者が第2の加熱コイル4aの上にホ ーロー鍋を載置し、第2の操作部9aの加熱キーを押す 30 と、第2の出力設定手段10 aがそれを検知して最大出 力、すなわち2kWに対応した基準信号を第2の周波数 制御手段12aに出力する。本実施例では、マイクロコ ンピュータがこれらを実行する。すなわち、前記の第2 の操作部9aの加熱キーのオン状態の発生を検知し、内 部の記憶部から対応するディジタルの基準信号を読み取 る。

【0019】第2の出力設定手段10aは比較部を備 え、前記マイクロコンピュータにその比較機能が装備さ れており、前記の基準信号と第2の入力電流検知手段8 aの検知出力をA/D変換したデータとを比較して、制 御信号を出力ポートに出力する。第2の周波数制御手段 12aにおいて、第2の出力設定手段10aを構成する マイクロコンピュータから出力された信号はアナログ信 号に変換され、その信号を基にパルス幅制御が行われ、 第2のトランジスタ6aのペースエミッタ間に駆動パル スが出力される。第2のトランジスタ6 aの駆動信号の パルス幅に応じて第2の加熱コイル4aと第2のLC回 路部5aの共振コンデンサに発生する高周波の共振電流 が変化して髙周波出力が変化する。この場合には前記基 50

準信号が最大出力に対応しているのでパルス幅が前記ホ ーロー鍋負荷において最大となり、第2のインパータ3 aの出力が最大、すなわち2kWとなって、発振周波数 は約25kHzとなる。周波数識別信号発生手段14は 20kHzから40kHzまでの周波数範囲を64分割 し、発振周波数がそのいずれの範囲にあるかを示してい るので、約0.3kHzきざみの段階でその発振周波数 範囲を示すディジタル信号を出力する。また、第2の出 力識別手段16 aは第2のインバータ3 aが最大出力設 定で動作中であることを示す2桁の2値信号を周波数補 正手段15に出力する。

【0020】また、第1の加熱コイル4bの上にも上記 と同様のホーロー鍋を載置し、第1の操作部9bの加熱 キーを押すと、上記と同様に第1のインパータ3bの出 力が最大となり、出力2kWで、発振周波数は約25k Hzとなる。また、第1の出力識別手段16bは第1の インパータ3 b が最大出力設定で動作中であることを示 す2値信号を周波数補正手段15に出力する。

【0021】つぎに、上記の状態のままで第2の操作部 9 a の入力キーを操作して、最小出力設定とすると、第 2の出力識別手段16aは、第2のインパータ3点が最 大出力設定以外の出力設定で動作することを示す2桁の 2 値信号を周波数補正手段15に出力する。周波数補正 手段15は、すでに上記のように、第1の出力識別手段 16 bから第1のインパータ3 bが最大出力設定で動作 中であるという信号を入力しているので、第2のインバ ータ3aの発振周波数を最大出力設定に対応した値にし たままで、いわゆるデューティー制御により最小出力設 定に対応したオン、オフ比率で第2のインパータ3aの 出力制御を行う。このとき、第1のインパータ3bの動 作が停止すると、第1の出力識別手段16 bからの信号 が停止に対応した信号に変わるので、周波数補正手段1 5は第1の出力設定手段10bに信号を送って出力制御 をデューティー制御から周波数制御に切り替え、その結 果、発振周波数は最小出力設定に対応して高くなり、約 35kHzになって出力電力が約300Wとなる。

【0022】つぎに、第2の加熱コイル4aの上にホー ロー鍋を置いて最大出力設定で動作させ、同時に第1の 加熱コイル4 bの上に材質が非磁性のステンレスの鍋を 置いて第1の操作部9bの入力キーを押して最大出力設 定として動作させると、第1の電圧検知手段11bが動 作して約1200Wの出力電力に抑制され、このときの 発振周波数は約33kHzとなる。周波数補正手段15 は、周波数識別信号発生手段14から第2のインパータ 3 a の発振周波数が約25 k H z であることを示す信号 を入力しており、第1のインパータ3bとの周波数差を 演算し、この場合は周波数差が約8 k H z となるので、 第2の出力設定手段10aに出力ダウン信号を送り、第 2のインパータ3aの発振周波数が第1のインパータ3 bの発振周波数より1kHz高い約34kHzになるよ

うに、第2のインバータ3aの発信周波数を高くする。 このとき、第2のインバータ3aの出力電力は約800 Wに抑制される。

【0023】以上のように本実施例によれば、第2のイ ンパータ3aの発振周波数を検知する第2の周波数検知 手段13aの検知結果をもとに、第2のインパータ3a の発振周波数を離散的な64段階で示す周波数識別信号 を出力する周波数識別信号発生手段14を備え、周波数 補正手段15が、その周波数識別信号と、第1のインバ ータ3 b の周波数を検知する第1の周波数検知手段13 bからの信号を入力して、第2のインバータ3aと第1 のインバータ3bの発振周波数差が1kHz以内となる よう発振周波数の低いインバータの周波数を上げるの で、第2の加熱コイル4aと第1の加熱コイル4bとを 同時に最大出力設定で動作させたとき、発振周波数がほ ぼ同じである場合、操作部での設定通りにインバータが デューティー制御で動作し、発振周波数が異なってその 差が1kHz以上である場合、自動的に発振周波数の低 い加熱コイルの発振周波数を上げて、その差が1 k H z 以内となるように加熱出力を調整するので、発振周波数 20 差に起因する干渉音の発生を防止することができる。

【0024】また、第2のインバータ3aの発振周波数 を離散的な64段階で示す周波数識別信号を出力する周 波数識別信号発生手段14を備えているので、6桁の2 値信号で信号伝達可能となり、第2のインパータ3aの 周波数範囲に関する情報を、電位の大きく異なる周波数 補正手段15に伝達するのにフォトトランジスタなど の、オンオフによるディジタル的な絶縁信号伝達素子を 使用することが可能となり、回路構成が簡素化されると ともに、雑音などの影響を受けて誤動作する恐れが少な 30 くなり信頼性が向上する。

【0025】また、第2の操作部9aから入力して設定 される第2のインバータ3aの出力設定レベルが最大出 力設定か否か、および第2のインバータ3aが動作中か 否かを判別してオンオフ信号を出力する第2の出力識別 手段16aの出力信号と、第1のインバータ3bの出力 設定が最大出力設定か否か、および第1のインパータ3 bが動作中か否かを判別する第1の出力識別手段16b の出力信号とにより、周波数補正手段15が周波数補正 とするか、またはデューティー制御とするかを決定する ので、第2のインバータ3aと第1のインパータ3bの いずれかひとつが最大出力設定以下の設定になった場合 においても、自動的に周波数制御とデューティー制御を 切り替えることにより、発振周波数の差を所定値以下に して干渉音の発生を防止することができる。また、出力 設定手段10は2桁の2値信号により、ディジタル的に 信号を周波数補正手段15に出力するので、信号伝達構 成が簡素で雑音の影響を少なくすることができる。

【0026】 (実施例2) 以下、請求項4ないし9に係 わる発明の実施例について図面を参照しながら説明す る。図2は本実施例の構成を示すプロック図である。な お、図1に示した実施例1と同様の機能をもつ要素に は、同一の番号を付している。本実施例が実施例1と異 なる点を以下に述べる。

10

【0027】まず、第2の動作状態検知手段20aと第 1の動作状態検知手段20bとを備え、第2の動作状態 検知手段20aは、第2の電圧検知手段11aの出力信 号と第2の入力電流検知手段8aの出力信号と第2の周 波数検知手段13aの出力信号とを入力し、周波数補正 手段17に信号を出力する。また、第1の動作状態検知 手段20bは、第1の電圧検知手段11bの出力信号 と、第1の入力電流検知手段8bの出力信号と、第1の 周波数検知手段13bの出力信号を入力して、周波数補 正手段17に6桁の2値信号を出力する。

[0028] また、第2の表示手段19aと第1の表示 手段19bとを設け、第2の表示手段19aは第2の出 力設定手段10aの出力信号によりLEDを点灯させ、 第1の表示手段19bは第1の出力設定手段10bの出 力信号によりLEDを点灯させる。

【0029】上記構成の多口誘導加熱調理器について、 その動作を説明する。第2の加熱コイル4aの上に底径 が約20cmのホーロー鍋が載置され、第1の加熱コイ ル4bの上には底径が約8cmのホーロー鍋が載置さ れ、第2の加熱コイル4aは第2の操作部9aの入力キ ーにより最大出力設定され、第1の加熱コイル4bも同 じく第1の操作部9 bの入力キーにより最大出力設定さ れたとする。

【0030】第1のインバータ3bの負荷となる鍋の底 径が小さいので、無負荷動作に近く、通常、第1の電圧 検知手段11 bが動作して出力を抑制し、出力電力は9 00Wに抑えられ、そのときの発振周波数は約21kH zとなる。第1の動作状態検知手段20bは、第1の入 力電流検知手段8bから入力電流が小さいという情報 と、第1の電圧検知手段11bの出力信号によりインバ ータに発生する電圧が高いという情報と、第1の周波数 検知手段13bの出力信号により発振周波数が低いとい う情報とを入力して、無負荷に近い鍋であると判別し、 1桁の2値信号の「1」を周波数補正手段17に送る。

【0031】一方、第2のインパータ3aの負荷となる 鍋底は径が大きく、発振周波数は約25kHzで、第2 の動作状態検知手段20aは、第2の入力電流検知手段 8 aの出力信号と第2の電圧検知手段11 aの出力信号 とにより通常負荷であると判別し、1桁の2値信号の 「0」を周波数補正手段17に出力する。

【0032】周波数補正手段17は第2の動作状態検知 手段20aから信号「0」を入力し、第1の動作状態検 知手段20bから信号「1」を入力しているので、

「0」の信号を出力する第2のインパータ3aの発振周 波数を約21kHzから約24kHzまで高くして、出 力電力を約900Wから約750Wに低減するための信

号を、第2の出力設定手段18aに出力する。このとき、第2の出力設定手段18aは第2の表示手段19a に信号を出力してLEDを点灯する。

【0033】つぎに、上記の状態で第2の加熱コイル4 aの上に置く鍋を、底径が約20cmの非磁性ステンレンス鍋とすると、第2の電圧検知手段11aが動作して出力を抑制し、出力電力は約1200Wに抑えられ、このときの発振周波数は約33kHzとなる。第2の動作状態検知手段20aは、第2の入力電流検知手段8aによる検知電流値が約6Aで、第2の電圧検知手段11a 10によるリミットがかかり、第2の周波数検知手段13aで検知する発振周波数が約33kHzという情報を基に、2値信号の「1」を周波数補正手段17に出力する。

【0034】周波数補正手段17は第2の動作状態検知手段20aと第1の動作状態検知手段20bから入力する信号がともに「1」となるので、周波数の補正処理を実行しない。このとき、第2のインパータ3aと第1のインパータ3bの発振周波数差は約12kHzとなるが、実験によると干渉音はそれほど大きくなく、気にな 20らない程度である。これは、鍋の材質による漏洩磁束の分布と強度の違いによるものである。

【0035】以上のように、本実施例によれば第2のイ ンパータ3aと第1のインパータ3bの動作状態をそれ ぞれ検知する第2の動作状態検知手段20 aと第1の動 作状態検知手段20bと、第2のインパータ3aの第2 の周波数検知手段13aの検知結果と第1のインパータ 3 bの第1の周波数検知手段13 bの検知結果に応じ て、第2のインパータ3aの発振周波数または第1のイ ンパータ3bの発振周波数を補正する周波数補正手段1 7を備え、周波数補正手段17は第2の動作状態検知手 段20aの検知結果と第1の動作状態検知手段20bの 検知結果とに応じて、第2のインバータ3aの発振周波 数を補正するか、または第1のインパータ3bの発振周 波数を補正するかを決定する構成とするので、発振周波 数の差により干渉音が発生する恐れのある場合にはいず れか一方の出力電力を抑制して防止するとともに、負荷 の材質によって発振周波数の差が所定レベルを越えてい ても干渉音の発生が少ない場合には、周波数差をなくす ために出力を抑制することを避け、調理性能を制限する のを避けることが可能となる。

【0036】なお、第2の実施例において第2の表示手段19aのLEDが点灯する場合を、周波数補正手段17が第2のインパータ3aの発振周波数の補正処理を実行したときとしたが、周波数補正手段17の第2のインパータ3aの発振周波数の補正量が所定レベル以上となった場合とすれば、わずかな補正量で表示して使用者に過度の不信感を与えるのを防止できる。また、補正量に応じて表示すればさらに使用者に親切な表示となる。

[0037]

12

【発明の効果】以上のように本発明は、第2のインバータの動作時の発振周波数を離散的なN段階で示す周波数 識別信号を出力する周波数識別信号発生手段と第1のインバータの周波数を検知する第1の周波数検知手段の検知結果に応じて、第1のインバータの発振周波数を補正する周波数補正手段を備えているので、最大出力設定時の第1のインバータと第2のインバータの発振周波数差に基づく干渉音の発生を防止することができ、かつ第1のインバータと第2のインバータの発振周波数の情報のやり取りを、ディジタル化することが可能となり、回路構成を簡素化し、誤動作の少ない多口誘導加熱調理器を提供することができる。

【0038】また本発明は、第2のインバータの出力レベルと出力設定レベルとインバータが動作中であるか否かを離散的なM段階で示す出力識別信号の内容に応じて、前記第1のインバータまたは前記第2のインバータのいずれの発振周波数を補正するか、および前記第1のインバータまたは前記第2のインバータの出力をデューティ制御するかどうかを決定する構成であるので、最大出力設定時および最大出力設定時以外の動作時における第1のインバータと第2のインバータの発振周波数差に基づく干渉音の発生するのを防止することができるとともに、発振周波数の情報のやり取りと、出力設定レベルの情報のやり取りを、ディジタル化することが可能となり、回路構成を簡素化し、誤動作の少ない多口誘導加熱調理器を提供することができる。

【0039】また本発明は、第1の周波数検知手段の検知結果と第2の周波数検知手段の検知結果に応じて第1のインパータの発振周波数または前記第2の発振周波数を補正する周波数補正手段が、第1の動作状態検知手段の検知結果に応じて、第1のインパータの発振周波数を補正するかまたは前記第2のインパータの発振周波数を補正するかを決定するので、発振周波数の差により干渉音が発生する恐れのある場合には一方の出力電力を抑制して防止するとともに、負荷の材質によって発振周波数の差が所定レベルを越えていても干渉音の発生が少ない場合には、周波数差をなくすために出力を抑制することを避け、調理性能を制限するのを避けることが可能となるものである。

【0040】また本発明は、周波数補正手段により発振 周波数が補正された場合に表示する表示装置を設けたの で、複数の加熱コイルを駆動したときに、周波数補正手 段により自動的にいずれかの加熱コイルを駆動するイン パータの出力電力が抑制された場合に、使用者が気付か ずに故障したと勘違いするのを防止することができるも のである。

【0041】また本発明は、周波数補正手段により補正された発振周波数あるいはそれに伴う出力レベルが所定 50 値を越えた場合に表示する表示装置を設けたので、複数

の加熱コイルを駆動したときに、周波数補正手段により 自動的にいずれかの加熱コイルを駆動するインバータの 出力電力が大幅に抑制された場合に、使用者が気付かず に故障したと勘違いするのを防止できるとともに、周波 数補正手段による出力電力の抑制量がわずかであれば表 示せず、むやみに使用者に警告を与えて過度の不安感を 与えるのを防止できる。

【図面の簡単な説明】

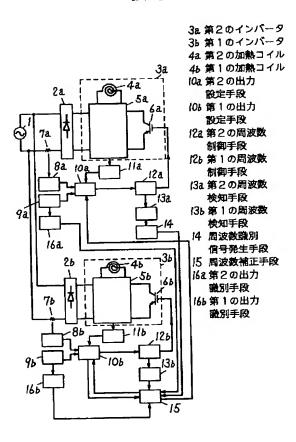
【図1】本発明の実施例1の多口誘導加熱調理器の構成 を示すプロック図

【図2】本発明の実施例2の多口誘導加熱調理器の構成 を示すプロック図

【符号の説明】

- 3a 第2のインバータ
- 3 b 第1のインバータ
- 4a 第2の加熱コイル

【図1】



4 b 第1の加熱コイル

10a 第2の出力設定手段

10b 第1の出力設定手段

12a 第2の周波数制御手段

12b 第1の周波数制御手段

13a 第2の周波数検知手段

13b 第1の周波数検知手段

14 周波数識別信号発生手段

15 周波数補正手段

10 16a 第2の出力識別手段

16b 第1の出力識別手段

17 周波数補正手段

19a 第2の表示手段

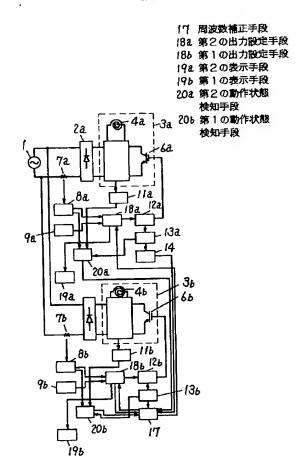
19b 第1の表示手段

20a 第2の動作状態検知手段

20 b 第1の動作状態検知手段

[図2]

14



フロントページの続き

(72)発明者 泉谷 保 大阪府門真市大字門真1006番地 松下電器 産業株式会社内

MULTI-COIL INDUCTION HEATING COOKER

Patent number:

JP8213163

Publication date:

1996-08-20

Inventor:

TOMINAGA HIROSHI; HATTORI KENJI; NOMA

HIROBUMI; IZUMITANI TAMOTSU

Applicant:

MATSUSHITA ELECTRIC IND CO LTD

Classification:

- internationai:

H05B6/12; H05B6/12; (IPC1-7): H05B6/12

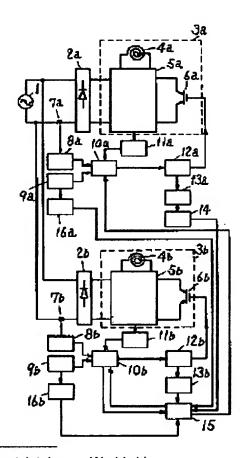
- european:

Application number: JP19950020402 19950208 Priority number(s): JP19950020402 19950208

Report a data error here

Abstract of JP8213163

PURPOSE: To lower an interference sound by eliminating the sound of interference due to a difference among oscillation frequencies resulting from the mutual interference of magnetic fields from a plurality of heating coils at the time of the concurrent operation thereof. CONSTITUTION: The oscillation frequency of the second inverter 3a is detected with the second frequency detection means 13a. Also, a frequency recognition signal generation means 14 is provided for outputting a frequency recognition signal showing the oscillation frequency of the second inverter 3a at discrete N steps, on the basis of the result of the detection. Furthermore, a frequency correction means 15 raises the frequency of the inverter having a low frequency, so as to keep an oscillation frequency difference between the inverters 3a and 3b within 1kHz, upon receipt of the frequency recognition signal and a signal from the first frequency detection means 13b for detecting the frequency of the first inverter 3b.



Data supplied from the esp@cenet database - Worldwide

This Page Blank (uspto)

Docket # 2 TPO3 PO16 36

Applic. #__

Applicant: Barragan Perez,

Lerner Greenberg Stemer LLP
Post Office Box 2480
Hollywood, FL 33022-2480
Tel: (954) 925-1100 Fax: (954) 925-1101